

# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

BEST AVAILABLE COF (11)Publication number :

(43)Date of publication of application: 19.02.1993

(51)Int.CI.

H04Q 9/00 H02J 13/00 H04Q 9/00

H04Q 9/00

(21)Application number : 03-216449

(71)Applicant: TOSHIBA CORP

(22)Date of filing:

02.08.1991

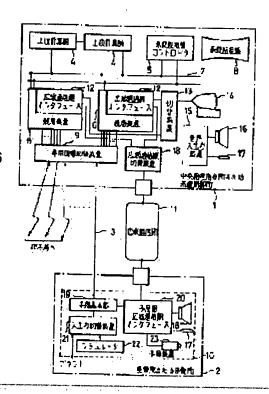
(72)Inventor: KOMIYAMA TADASAKI

MORIYAMA YUTAKA

## (54) REMOTE SUPERVISORY CONTROL SYSTEM

(57)Abstract:

PURPOSE: To improve the sophisticated remote maintenance function by allowing the operator to recognize the environment state of a slave station equipment with video information and audio information. CONSTITUTION: Video information by the ITV 23 of a slave station equipment 10 and audio information by a microphone 17 are sent to a master station equipment 6 via a board area communication network 11 and outputted to a monitor/key board 14 or a speaker 16. The data for supervisory and the control of a plant between the slave station device 10 and the master station device 6 is sent via a private line 3. The master device 6 confirms the adequacy of the revision of a control program or the like by a simulator 22 via the private line 3.



#### LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

29.08.1997

[Date of sending the examiner's decision of

16.05.2000

rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's

decision of rejection]
[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

## (19)日本国特許庁(JP) (12) 公開特許公報(A)

22471 1761 (793/ F258~F262)

(11)特許出願公開番号

特開平5-41882

(43)公開日 平成5年(1993)2月19日

(51)Int.Cl. <sup>5</sup>		識別記号	庁内整理番号	FΙ		技術表示箇所
H 0 4 Q	9/00	301 B	7170-5K			
H 0 2 J	13/00	301 A	9061-5G			
H 0 4 Q	9/00	311 W	7170-5K			
		J	7170-5K			
		3 2 1 B	7170-5K			
				審査請	ず 未請求	請求項の数3(全 10 頁)

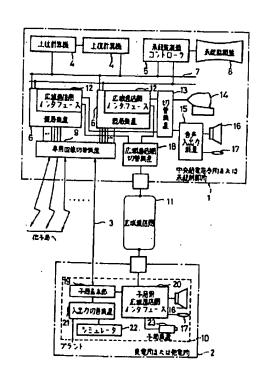
(21)出願番号 特願平3-216449 (71)出願人 000003078 株式会社東芝 (22)出願日 平成3年(1991)8月2日 神奈川県川崎市幸区堀川町72番地 (72)発明者 小宮山 正前 東京都府中市東芝町1番地 株式会社東芝 府中工場内 (72)発明者 森山 裕 東京都府中市東芝町 1番地 株式会社東芝 府中工場内 (74)代理人 弁理士 紋田 誠

#### (54)【発明の名称】 遠方監視制御システム

#### (57)【要約】

【構成】子局装置10のITV23による映像情報とマ イク17による音響情報は、広域通信網11を介して親 局装置6へ伝送され、モニタ/キーホード14またはス ピーカ16に出力される。子局装置10と親局装置6と の間のプラントの監視と制御のためのデータは、専用回 線3を介して伝送される。親局装置6は、専用回線3を 介してシミュレータ22により制御プログラムなどの変 更の正当性の確認をする。

【効果】オペレータは、子局装置の環境状態を映像情報 と音響情報により把握できる。



#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 中央給電指令所等に設置される親局と変 電所等に設置される子局との両局間を通信手段を介して プラントの監視と制御のためのデータを交信する遠方監 視制御システムにおいて、

前記子局には、プラントの映像情報と音響情報とを収集 する収集手段と、前記親局からの音声情報を出力する音 声情報出力手段とを備える一方、

前記親局には、前記子局からの映像と音響情報を出力す る手段と、前記子局への音声情報を入力するための音声 10 情報入力手段とを備え、

さらに、両局間の通信手段として、前記各情報を交信す るための広域通信網と、前記プラントの監視と制御のた めのデータ専用回線とを備えたことを特徴とする遠方監 視制御システム。

【請求項2】前記親局から前記専用回線を介して、前記 子局の制御プログラムとパラメータとを変更処理するた めのデータを前記子局へ出力する手段と、前記プラント 側から前記子局のプラントを模擬するシミュレータ手段 へ切替えるコマンドを出力する手段と、

前記子局で、前記制御プログラムとパラメータとを変更 処理し、さらに前記シミュレータ手段により得られたデ ータにより前記変更処理の確認をする手段と、前記親局 へ前記シミュレータ手段により得られたデータを前記専 用回線を介して送り前記変更処理の正当性を確認する手 段とを備えることを特徴とする請求項1記載の遠方監視 制御システム。

【請求項3】 前記子局には、自己診断とプラントの状 態とを診断する各診断手段とを備えてこれらの各診断手 段の診断情報を前記専用回線を介して前記親局へ通信す る手段と、前記専用回線の使用不可を検出したとき、前 記広域通信網を経由して前記診断情報を前記親局へ通信 するための切替手段とを備えたことを特徴とする請求項 1 記載の遠方監視制御システム。

#### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、電力制御または電鉄制 御などに適用される遠方監視制御システムに関する。

[0002]

【従来の技術】従来の遠方監視制御システムの一例を図 40 7に示す。

【0003】この遠方監視制御システムは、中央給電所 や系統制御所などに構築される親側システム1と、変電 所や発電所などに設置される複数の子側システム2から なり、両システムを専用回線3で接続している。親側シ ステム1では、上位計算機4が2重化され、この上位計 算機4と系統監視盤コントローラ5および2重化された 親局装置6とがLAN7で各々リンクされている。ま た、系統監視盤コントローラ5には、子側システム2か

オペレータに知らせる系統監視盤8が接続されている。 親局装置6には、専用回線3からの回線をいずれか一方 の親局装置6に切替える専用回線切替装置9が接続され ている。子側システム2では、複数の子局装置10が備 えられている。

【0004】上記構成で、プラントからの情報は、子局 装置10に入力し、このプラントの情報は、専用回線3 を介して親局装置6に伝送される。このプラントの情報 は、系統監視盤コントローラ5の処理により、系統監視 盤8に表示などがされ、オペレータはプラントの動作状 態を把握する。一方、親側システム1では、子局装置1 0からプラントの情報に基づいて専用回線3を介して自 動制御およびオペレータの指示によるプラントの制御を 実行する。このようにしてプラント情報は、専用回線3 を介して親側システム1へ通信がされ、親側システム1 から専用回線3を介してプラントの遠隔制御がされてい た。

[0005]

20

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、従来の システムには次の問題がある。上記したシステムではデ ータ通信の高速化、大容量化、イベントレコーダ機能の 付加、データ編集機能および診断機能の向上化など種々 な改良がされ運用されてきた。一方、より一層の高機能 化、コンパクト化、高信頼化の要求もあり、特に子局設 置場所の無人化拡大にともない、一層の遠隔保守機能、 自動化機能向上のニーズが強くなってきた。

【0006】ところが、従来装置では、システムで取り 扱う情報は、各種機能向上が計られても、基本的には表 示データ、テレメータ情報、制御指令およびその応答、 診断情報などであり、遠隔保守について、現状以上の高 度化に結び付けることは難しいという問題があった。具 体的には従来のプラント監視制御の2値情報のみなら ず、遠方にある各子局の設置場所、環境の様子を画像情 報や音声情報を付加し、中央給電所や系統制御所にいる オペレータから見て、あたかも各子局の現場にいるよう な臨場感のある環境が得られることが遠隔保守に必要で あった。また、遠方設置の子局のシーケンス変更 (制御 プログラムまたはバラメータ変更)を遠隔操作により行 い、かつ、その確認も容易に行うことで、高度な遠隔保 守機能が求められていた。

【0007】そこで、本発明は、広域通信網を用いて高 度な遠隔保守機能および自動化機能の向上が図れる遠方 監視制御システムを提供することを目的とする。

[0008]

【課題を解決するための手段】本発明は、中央給電指令 所等に設置される親局と変電所等に設置される子局との 両局間を通信手段を介してプラントの監視と制御のため のデータを交信する遠方監視制御システムにおいて、前 記子局には、プラントの映像情報と音響情報とを収集す らの監視情報や制御の応答情報などをランプや表示器で 50 る収集手段と、前記親局からの音声情報を出力する音声

情報出力手段とを備える一方、前記親局には、前記子局からの映像と音響情報を出力する手段と、前記子局への音声情報を入力するための音声情報入力手段とを備え、さらに、両局間の通信手段として、前記各情報を交信するための広域通信網と、前記プラントの監視と制御のためのデータ専用回線とを設けるようにしたものである。【0009】

【作用】上記構成により、プラントの監視と制御をするデータを専用回線を介して親局と子局との間で通信する一方、プラントや子局側の映像情報および音響情報は広 10 域通信網を介して親局側へ通信される。親局側では映像情報および音響情報を出力する。オペレータは、遠方の子局側の環境を視覚と聴覚で確認できる。従って、オペレータは、あたかも子局側にいるような臨場感の中で遠方監視制御ができる。

#### [0010]

【実施例】以下、本発明の実施例を図面を参照して説明 する。

【0011】図1は、本発明の一実施例を示す遠方監視制御システムの構成図である。図7と異なる点は、中央 20 給電指令所または系統制御所などに構築され親側システム1と、変電所または発電所などに設置される子側システム2が専用回線3と広域通信網11からなる2種類の通信回線で接続され、両システム間でデイジタル情報、画像情報、音声情報等のデータ伝送ができるように構成される点である。

【0012】さらに、本実施例では親側システム1から子側システム2の制御プログラム、バラメータを変更する情報を専用回線3を経由して伝送する手段と、子側システム2では、これに対応して変更処理をする手段と、シミュレータにより変更の確認をする手段とを備えている

【0013】このため親側システム1には、広域通信網インタフェース12、切替装置13、モニタ/キーホード14、音声入出力装置15、スピーカ16、マイク17および広域通信網切替装置18を図7に追設している。また、子側システム2の子局装置10は、スピーカ16、マイク17、子局基本部19、子局用広域通信網インタフェース20、入出力切替装置21、シミュレータ22およびITV23とを備えている。

網切替装置18は、2重化された広域通信網インタフェース12に対応して設けられいずれか一方へ切替える。【0015】子局基本部19は、演算機能、入出力機能、専用回線インタフェース機能などからなる。子局用広域通信網インタフェース20は、広域通信網11との入出力部として機能し、さらに、ITV23、スピーカ16、マイク17との入出力処理も兼ねている。入出力切替装置21は、入出力信号をプラントから取り合うかまたはシミュレータ22から取り合うか専用回線3を介して親局装置6からの指令により切替える。シミュレータ22は、プラントを模擬する。なお、図1は、1ケの子側システム2を示しているが、中規模なサイトでは複数の子局装置10がある。

【0016】次に、本実施例の主要構成部について具体的に説明する。

【0017】まず、親局装置6は、図2に示す如く、μプロセッサ、大容量メモリ、親局内部バスインタフェース、診断回路などから構成される親局演算部24を中心にLANインタフェース25と複数の専用回線用通信インタフェース26とからなっている。そして、親局内部バスαを介して、広域通信網インタフェース12にリンクしている。親局機能を実現するプログラム、および接続される各子局の制御プログラム、パラメータは親局演算部24内のメモリに格納されている。

【0018】広域通信網インタフェース12は、図3に示す如く、外部に接続されるモニタ/キーホード14のキーボードデータ用バッファ27、音声入力と内部バス a 経由の親局演算部24からコントロールデータを編集、統合して送信データを生成する送信コントローラ28と音声データ、画像データまたはエラー情報を受信して、音声出力データ、モニタ用画像データ、親局演算部24からのエラー情報に分配する受信コントローラ29とモニタ/キーホード14上にエラー情報やある子局の制御プログラムあるいはパラメータなど、親局演算部24からのデータを表示データに変換する画像データ生成回路30と、子局から送信される画像データとを切替え、または、一部オーバーライトするために使用する画像データ切替回路31からなっている。

【0019】一方、子局装置10では、図4に示す如く、まず子局基本部19がµプロセッサ、制御プログラムおよびパラメータを格納したり、ワーク、バッファとして使用するメモリ、内部バスインタフェース、診断回路などからなる子局演算部32とDO部32aからなっている。また、この子局演算部32には、専用回線用通信インタフェース26とプラントとインタフェースする複数の入出力部33と子局内部バスbを介して、シミュレータ22と子局用広域通信網インタフェース20とが接続されている。さらに、入出力切替装置21は、DO部32aの信号によりシミュレータ22かプラント側かを切替える。

\_

30

【0020】上記子局用広域通信網インタフェース20 は、図5に示す如く、親局側から送信される音声データ およびITVコントロールデータを受信して、各々スピ ーカ16およびITV23へ分配する子局用受信コント ローラ34とマイク17から入力される音声情報、IT V画像データおよび子局基本部19で検出したエラー情 報を編集、統合化して送信する子局用送信コントローラ 35からなっている。上記ITVのコントロールデータ とは、ITVの首振り制御などに使用する。音声、画像 とμプロセッサが生成するエラー情報のデジタル信号の 性質の異なる信号を伝送のために、統合、分配する技術

は公知(ISDNなどと呼ばれる)のものを活用または

流用することで実現できる。

┦【0021】上記構成で、従来と同様の表示、テレメー タ、制御などのプラント情報は、専用回線3を介して通 信を行う。ITV23からの画像情報、音声入出力装置 間の音声情報は、マルチメディア対応のデジタル形広域 通信網11を使用して伝送される。」親側システム1で は、子局装置10からのプラント情報をもとに、自動制 御またはオペレータの指示によるプラント制御を実行す ると共に、画像情報をモニタ/キーホード14に、子局 装置10のマイク17で集音された音声情報は、親側シ ステム1のスピーカ16に出力する。これにより親側シ ステム1でオペレータは、子側システム2側のプラント 全体や主機の様子を視覚や聴覚でも確認できる。子側シ ステム2の設置場所に、火災等の事故、災害やプラント 構内への侵入者などの異常状態発生時の確認も容易とな る。

【0022】また、子局装置10には、 $\mu$ プロセッサが 搭載されており、メモリ診断、ウオッチドッグタイマ監 30 視などの自己診断機能と、テレメータ量のリーゾナブル チェック、制御出力に対する応答チェックなどのプラン ト診断機能を有しており、エラーがあればロギングし、 親側システム1へ伝送する。この場合、通常は専用回線 3を使用するが、専用回線3の回線断や、伝送エラーが 連続するなどの診断結果で、専用回線3使用不可となっ た場合でもこのエラー情報を含め、広域通信網11経由 で伝送する切替機能を有する。親側システム1では、子 側システム2の異常をモニタ/キーホード14に表示す ることでオペレータに通知する。

【0023】子側システム2でH/W改造や増設などが 発生した時も、作業状態の監視や、親側システム1との リンク試験などの連絡を取り合って作業を進める場合に も有効である。その他、重要センサは表示器を設けてお くことで、万一、子局基本部19がダウンした場合で も、子局用広域通信網インタフェース20が正常なら ば、ITV23でセンサの表示器を写し、親側システム 1に伝送することで、全く盲目状態にはならないという メリットもある。

分けは、上記した範囲とし、万一専用回線3が使用でき ないときも、プラント情報を広域通信網11経由では伝 送しないこととする。これは、混信による誤データ伝送 を避けるためである。

【0025】次に、運用変更にともなうプログラム、パ ラメータ変更機能について説明する。

【0026】親側システム1で、オペレータがモニタノ キーホード14を操作すると、キーボードデータとし て、広域通信網インタフェース12のキーボードデータ 用バッファ 2 7 および親局内部バス a 経由で親局演算部 24が取り込む。これにより「変更作業」「変更対象 (プログラムまたはパラメータ)」「対象子局」などが 認識される。そして、データベースとして保有している 対象物をサーチし、モニタに表示するため画像データ切 替回路31をコマンドで操作する。オペレータはモニタ に表示されたプログラムまたはパラメータをキー操作に より変更する。このプログラムの表示は、リスト形式、 ロジックチャート、機能仕様でもできる。ロジックチャ ートや仕様記述レベルでの変更に対しては、自動生成機 能で対応する。

【0027】オペレータの変更確認が終了後は、まず、 親局装置6は、子局装置10に対して専用回線3経由で 入出力先の切替えコマンドで指示する。このコマンドを 受信した子局装置10はDO部32aを駆動して入出力 切替装置21によりシミュレータ22側へ切替える。

【0028】シミュレータ22は、図7に示す如く、子 局装置10のDOを受信するDI部には、抵抗切替スイ ッチ36と絶縁するためDI用フォトカプラ37とDI バッファ38が備えられている。そして、子局内部バス b経由で子局演算部32に取り込まれ照合確認がされ る。また、親局装置6へ伝送し、システムの挙動として 正しいか否かの確認がされる。

【0029】DOパターンジェネレータ39は、パルス 信号を生成し、DO用フォトカプラ40を介して子局装 置10のDIに取り込まれる。この信号は、プロララム やパラメータに従って、表示データやパルスまたは計測 データなど該当するデータ処理が実行される。ここで得 られたデータも、親局装置6に送信されシステム判定が される。

【0030】シミュレータ22内のAI部は、子局装置 10が出力するAOデータを受信する。このAI部は電 流入力または電圧入力かにより各定数を切替えるスイッ チ41と、絶縁アンプ付きマルチプレクサ42とA/D コンバータ43からなっている。このAI部は、DI部 と同様に子局演算部32に取り込み照合確認を行うと共 に、親局装置6へ伝送しシステムの判定をする。

【0031】D/Aコンバータ44は、絶縁アンプ45 および電圧出力または電流出力かを切り替える電圧電流 切替回路46を介して出力し、子局装置10のAI部よ 【0024】なお、専用回線3、広域通信網11の使い 50 り取り込まれる。テレメータ情報としてデータ処理がプ 7

ログラム、パラメータにより実行され、親局装置6へ伝送されシステム判定がされる。なお、入出力で電圧値の違いや、信号種別の違いに対応するため、上記のように種々の切替スイッチ回路を設けているが、シミュレータ22に設定される条件コードを子局装置10内部バス bより受信して、デコード、ラッチし各スイッチ回路をコントロールするのがスイッチコントローラ48である。【0032】この処理が終了後、子局装置10は切替え完了通知を専用回線3経由で親局へ伝送する。親局装置6はこの通知を受けて、変更されたプログラムまたはパラメータの伝送を実行する。なお、このときシミュレータ22の動作モードを規程するパラメータが必要な場合は、一緒に送信する。特にない場合はデフォルトの動作モードの設定を子局装置10で実行する。

【0033】このようにプログラムまたはパラメータの 変更確認を行うことができる。変更確認終了後にオペレ ータのキー操作でシミュレータの使用モードを解除す る。オペレータの指示は、親局演算部24で確認され、 専用回線3経由で子局装置10にシミュレータ22から プラント側へ入出力を切替えるコマンドを発行する。 【0034】このように運用変更などで、子局装置10 にある制御プログラム、パラメータ(ポジション表含 む)など変更したい場合が生じる。親局装置6では大容 量メモリに全子局装置10の制御プログラム、パラメー タをデータベースとして有している。これによりモニタ /キーホード14からのオペレータが、該当子局装置1 0の制御プログラム、パラメータを検索変更できる。こ のときこの変更作業の正当性を確認する必要があり、親 局装置6は該当子局装置10に対し、プラントの入出力 からシミュレータ22に切替える指示を専用回線3経由 30 で与える。該当子局装置10では、入出力切替装置21 を駆動して入出力をシミュレータ22へ切替え、親局装 置6へ切替え完了を通知する。親局装置6はこの後、変 更した制御プログラム、パラメータを、子局装置10へ 専用回線3経由でローディングする。シミュレータ22 間との入出力の取り合い、伝送データへの反映などを両 局で確認することで変更の妥当性を確認、検証を行う。 確認終了後、親局は子局に対して、入出力をプラント側 に切替えることを指示する。

【0035】このように本実施例では、従来のプラント 40 情報と共に、画像情報、音声情報に、遠方監視制御システムで容易に扱うことができる。さらに、親局装置6に

おいて子局装置10のプログラム、パラメータの変更、 伝送のみならず変更の確認も実機ベースで行うことがで きる。

#### [0036]

【発明の効果】以上説明したように本発明によれば、プラント監視装置の2値情報のみならず、遠方にある各子局の設置場所、環境の様子を映像情報や音声情報を付加し、オペレータから見て、あたかもその場にいるような臨場感のある環境と、遠方設置の子局のシーケンス変更を、遠隔操作により行い、かつ、その確認も容易に行うことで、高度な遠隔保守機能を提供することが出来る。【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施例を示す遠方監視制御システム の構成図である。

【図2】同装置の親局装置を示す構成図である。

【図3】同装置の広域通信網インタフェースを示す構成図である。

【図4】同装置の子局装置を示す構成図である。

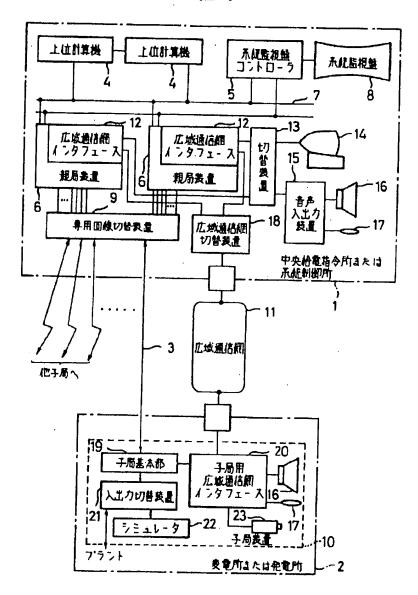
【図5】同装置の子局用広域通信網インタフェースを示20 す構成図である。

【図6】同装置のシミュレータを示す構成図である。 【図7】従来例を示す遠方監視制御システムの構成図である。

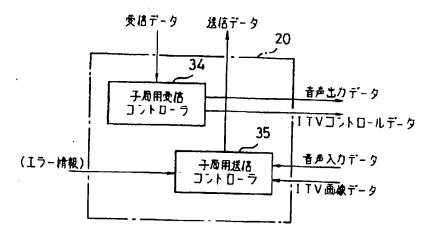
#### 【符号の説明】

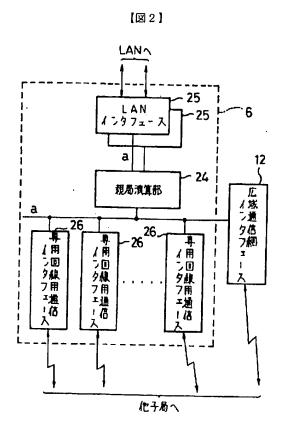
- 1 親側システム
- 2 子側システム
- 3 専用回線
- 6 親局装置
- 9 専用回線切替装置
- 10 子局装置
  - 11 広域通信網
  - 12 広域通信網インタフェース
  - 14 モニタ/キーホード
  - 15 音声入出力装置
  - 16 スピーカ
  - 17 マイク
  - 18 広域通信網切替装置
  - 19 子局基本部
- 20 子局用広域通信網インタフェース
- 40 22 シミュレータ
  - 23 1TV

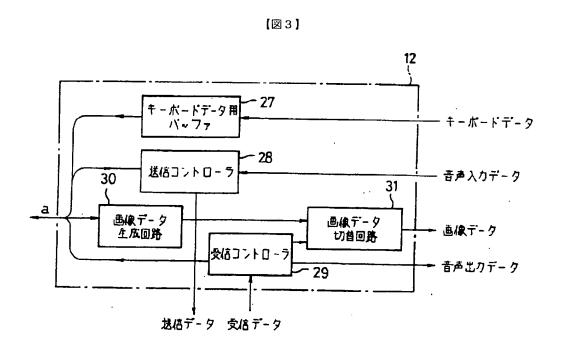
【図1】



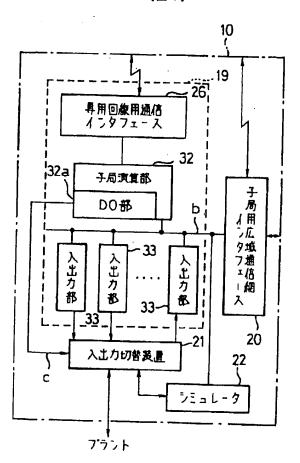
【図5】



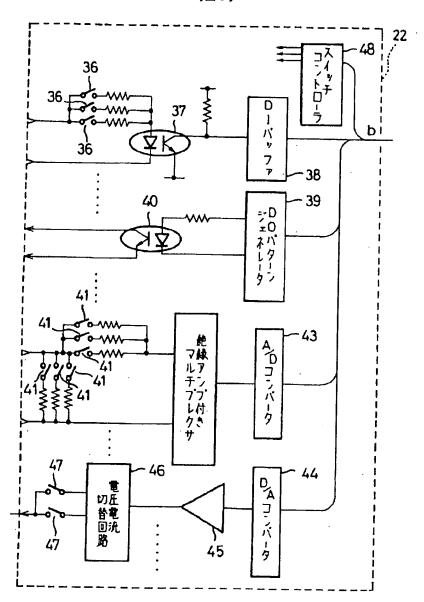




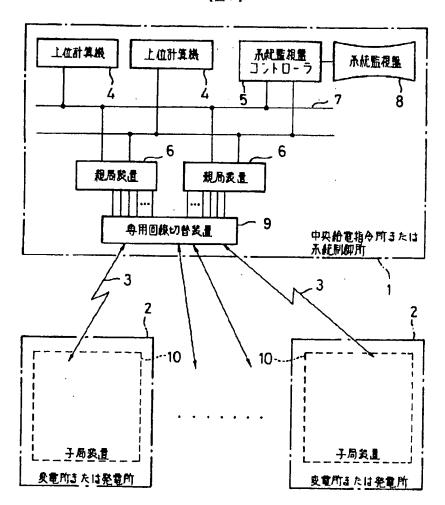
[図4]



【図6】



【図7】



# This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

## **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

BLACK BORDERS

IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES

FADED TEXT OR DRAWING

BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING

SKEWED/SLANTED IMAGES

COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS

GRAY SCALE DOCUMENTS

LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT

REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

### IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

□ OTHER: \_\_\_\_\_

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.